-CCPM

INTRODUCCIÓN

El TG-6100 está especialmente diseñado para el Mini Titan E325. Combina el gyro con bloqueo de cola t un mezclador E-CCPM en el programa. El gyro con bloqueo de cola mantiene la cola perfectamente, y el mezclador E-CCPM hace que sea posible usarlo con Mini Titan E325 con una emisora normal de 4-6 canales. Además, tanto el modo normal como el acrobático van incorporados en el programa. Los vuelos acrobáticos avanzados se pueden hacer mediante una emisora de 6 canales.

CARACTERÍSTICAS

- Modo Bloqueo de cola y Modo normal
- Mezclador E-CCPM para emisoras de 4 ï 6 canales
- Modo espera para vuelo básico acrobático
- Modo espera para una protección del funcionamiento
- Sirve para Futaba, JR, Hitec y Thunder tiger.
- Fácil instalación del cableado y conexiones
- Pequeño y ligero

ESPECIFICACIONES

Artículo nº	AQ
Nombre producto	TG-6100
Control	Control Integrado Digital Proporcional
Sensor	Gyróscopo piezoeléctrico vibración
Voltaje	DC 4.8~6.0V
Rango temperatura	-5º~50Cº
Dimensiones	41.2x21.6x11.7
Peso (g)	12

INSTALACIÓN

- Antes de usar el foam de doble cara, asegúrese de limpiar la base del gyro y el lugar del fuselaje dónde va a pegar el gyro.
- Pegue el gyro, el foam y la placa metálica tal y como se aprecia en la fotografía.
- Instale el gyro de manera que la base sea perpendicular al eje principal.



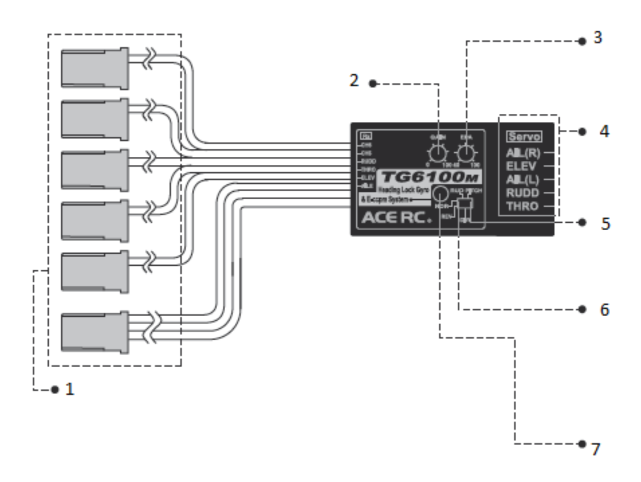
SELECCIÓN DEL SERVO

Para servo timón:

ra servos de timón. Le recomendamos el micro servo

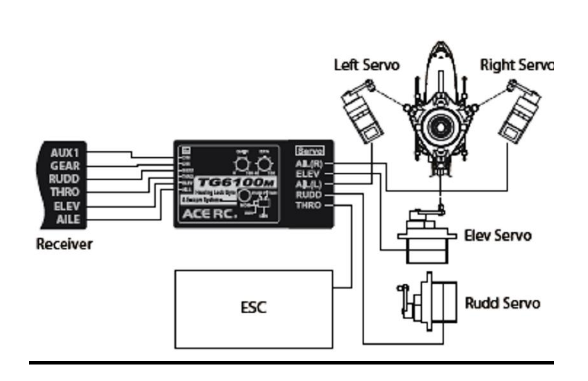
recomendamos los micro servos de ACE RC 8117 /
ción de movimiento puede ser distinta. Por favor, utilice
lectivo y la función reverse de la emisora para alcanzar
la dirección correcta.

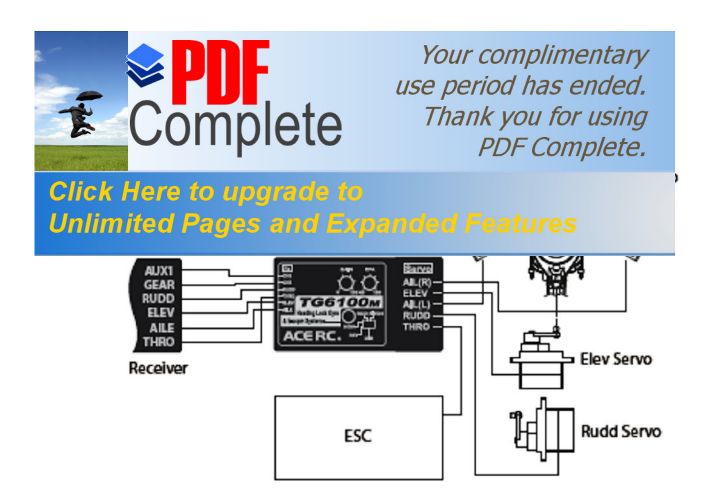
FUNCIÓN

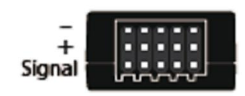


1. Conectores de entrada. Estos conectores conectan hacia el receptor. El CH5 es para escoger entre el modo bloqueo o modo normal del gyro, y el CH6 es para cambiar en estado neutro. PD: Si está usando una emisora de 4 canales, deje los canales 5 y 6 desconectados, así tendrá solamente el modo normal y el modo bloqueo de cola.
2. Dial ajuste ganancia del servo. Se utiliza para ajustar la ganancia del servo.
3. Dial ajuste punto final. Ajustando el límite del recorrido del servo del timón asegura que el rango de recorrido del servo no será superior que el del mecanismo.
4. Canales de salida. Los servos deben estar conectados a estos canales de salida.
5. Interruptor del paso colectivo. Se utiliza para corregir la dirección de movimiento del paso del colectivo.
6. Sentido de marcha del gyro. Seleccione el sentido de la marcha del gyro. Los ajustes dependen sobretodo del helicóptero, servo y la propia posición a la hora de instalar el gyroscopo. Un ajuste incorrecto puede desencadenar una situación peligrosa.
7. Indicador luminoso LED de alto contraste. Indica el estado del TG6100M.
   Off -> potencia apagada
   Luz LED roja -> Modo bloqueo
   Luz LED verde -> Modo normal

CONEXIÓN PARA EMISORAS FUTABA, HITEC Y THUNDER TIGER







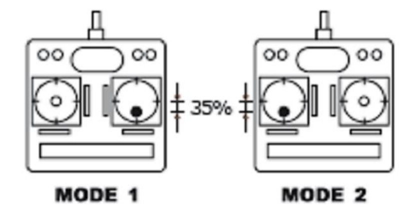
Mientras conecta los servos al TG6100M, asegúrese que los cables negro / marrón están en la parte de encima.

PROGRAMACIÓN Y AJUSTES

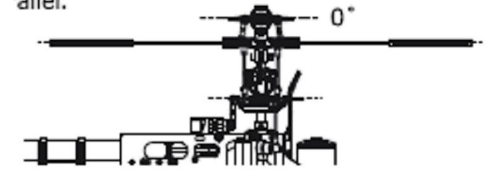
1. AJUSTES DIRECCIÓN DE SERVO
   Primero de todo, asegúrese de que la dirección del gas es la correcta. Si la dirección estuviera canviada, utilice la función reverse para corregirlo.
2. POR CONTROL DE SUPERFÍCIE
   Para una emisora de 4 ï 5 canales, solamente tendrá la opción de modo vuelo normal. Si su emisora es básica pero de 6 canales, podrá acceder al programa preprogramado de vuelo acrobático. A continuación verá los distintos procesos de calibración según la emisora. Realice los pasos con el motor apagado de manera que el mecanismo pueda encajar con el programa del TG6100M.

- Emisora de 4 ï 5 canales.

  1. Ajuste el trim y el subtrim del alerón y del elevador a la posición neutral, y el trim del gas a la posición inferior.
  2. Ponga en marcha la emisora y el receptor, encaje los brazos del servo a los servos temporalmente. Esto hará que sea más fácil decidir el movimiento de los servos. Compruebe la dirección de movimiento del plato cíclico y del paso colectivo. Ajuste el paso del colectivo desde el interruptor del TG6100M. Ajuste la dirección del cíclico a través de la función reverse de la emisora.
  3. Situe el stick del gas a 35%, y disponga los brazos del servo de manera que queden paralelos.

  4. Si la longitud de los rodamientos del varillaje de su Mini Titan están ajustados tal y como pone en el manual, las palas principales se suponen que deben estar a 0 gados cuando los brazos del servo son paralelos.

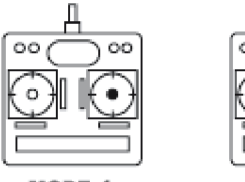
     



s brazos del servo de manera completamente paralela, brazo o bien usar la función de trim o gas, alerón y afinación correcta. Asegúrese que el plato cíclico y de os.

do del paso colectivo. Las palas principales deben estar a +12º de máximo gas, a +4 de gas medio y a -6 en punto neutro.

- Emisora de 6 canales

1. Ajuste el trim y el subtrim del alerón y del elevador a la posición neutral, y el trim del gas a la posición inferior.
2. Ponga en marcha la emisora y el receptor, encaje los brazos del servo a los servos temporalmente. Esto hará que sea más fácil decidir el movimiento de los servos. Compruebe la dirección de movimiento del plato cíclico y del paso. Ajuste la dirección dl paso colectivo en el interruptor de inclinación del TG6100M. Ajuste la dirección de la inclinación del cíclico con la función reverse del transmisor.
3. Entre en modo neutro. Por favor, asegúrese que el TG6100M tiene el programa de protección de manera que no pueda entrar el modo neutro por debajo de 35%. Para ello usted debe aumentar el gas y después entrar el modo neutro. Por favor, haga esto con el motor desconectado.
4. Después de haber entrado el modo neutro, disponga el stick del gas a posición media. 

5. Encaje los brazos del servo de manera que queden paralelos. Si no puede alcanzar la posición paralela, utilice otro brazo del servo o ajuste el trim del gas, alerón o elevador.
6. Una vez los brazos están paralelos, el ángulo de inclinación de las palas principales debe ser de 0 grados. Por favor asegúrese de que el plato cíclico y los brazos del servo están paralelos. 

7. Al final, compruebe el rango del paso colectivo. Las palas principales deben estar a + 12 grados de la posición gas completo, 0 grados al medio y -12 grados a la posición de modo vuelo acrobático.
8. Vuelva al modo normal de vuelo, y haga la comprobación de rango. Las palas principales deben estar a +12 grados a gas completo y, +4 a gas medio y a -6 al neutro.

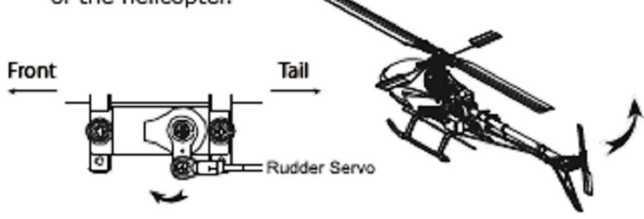
NOTA: Al ser que el gas y los ajustes de inclinación están programados, el proceso anterior es para asegurar de corregir el ajuste correspondiente al programa.

CALIBRACIÓN DEL SERVO

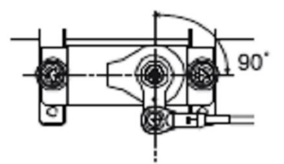
Una vez que el trim del paso del gas / colectivo puede ajustarse para encajar con los ajustes por defecto del TG6100M, el gas y el variador ESC deben ser calibrados. Por favor, mantenga

de su variador para proceder el proceso de calibración.
uada y con la piñonería del motor aparte de la corona

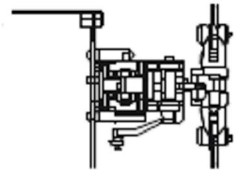
1. Ajuste primero el transmisor. El ñtrimò y el ñsub trimò del timón debe estar en posición neutra. Luego compruebe si los interruptores del gyro están en la posición correcta.
2. Se supone que el conector verde está conectado al canal 5 del receptor, se usa para conectar el gyro entre el modo bloqueo y el modo normal.
3. Ponga en marcha la emisora y luego ponga en marcha el giro (combinado conjuntamente el receptor); No mueva el helicóptero en este momento.
4. El timón del servo primero debe estar ajustado en posición neutral, y luego la luz LED roja debe ponerse roja indicando el modo bloqueo de cola.
5. Si la luz LED está en verde indica que el gyro está en modo normal. Invierta el canal 5 y vuelva a repetir el paso 3 y 4 (asegúrese de poner el gyro en modo bloqueo de cola).
6. Situe el brazo del servo temporalmente, compruebe el gyro y la dirección del servo:
   a. Mientras da timón al control derecho, el brazo del servo debe moverse hacia la punta frontal del helicóptero.
   b. Mientras hace rotar el helicóptero con su mano en sentido contrario a las agujas del reloj el brazo del servo debería moverse hacia la punta del helicóptero.



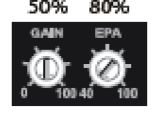
7. Haga un reset en la potencia y deje el helicóptero quieto. Disponga el brazo del servo tal y como se muestra. El brazo del servo debería estar perpendicular al rodamiento del varillaje del control de cola. Si no pudiera ser, le recomendamos otro brazo de servo en vez de ajustar el ñtrimò o el ñsub trimò



8. Cuando el brazo del servo está perpendicular al rodamiento del control de cola, el punto de las palas debe estar a 0º o un poco hacia el timón derecho (ver en la foto, con la rotación del rotor en sentido de las gujas del reloj)



9. Mueva el stick del timón a la izquierda y a la derecha, ajuste y compruebe el varillaje. Asegúrese de que no está doblado en las puntas.
10. Con el micro servo del timón C0915 le recomendamos usar un brazo de servo de 9mm de longitud. Y la ganancia debe ser del 80%, y la EPA del 80% como ajuste inicial.



Si los pasos anteriores han sido correctamente efectuados, el gyro estará a cargo del control de cola bajo el modo bloqueo de cola. Incluso en condiciones de viento cruzado la cola permanecerá en su posición. La ganancia del giro canvia, a mayor velocidad del servo, mayor va a ser la ganancia del servo. Ajuste la ganancia del gyro al 50% del ajuste inicial. Incremente la ganancia del gyro antes de que la cola empiece a vibrar. Esto puede reducir la vida del servo si la ganancia es demasiado alta.

- Ajuste de piruetas

El ratio de piruetas del helicóptero va relacionado con la ganancia del gyro a no ser que el ajuste ATV (o D/R) vaya incluida en la emisora. . Ajuste el ratio de piruetas a través del ATV (o D/R) si ya establecido en la emisora.

- Eliminación de vibraciones

El TG-6100 utiliza un sensor con una sensibilidad muy alta. Si hay cierta vibración durante el vuelo, podría disminuir el rendimiento del gyro. Por favor, tómese ésta sugerencia de manera seriosa y tenga en consideración lo siguiente.

1. Utilice el foam proporcionado
2. Asegúrese de utilizar la placa metálica entre el gyro y el helicóptero
3. Eliminar la fuente de vibración del helicóptero

PRECAUCIÓN

El TG6100M está diseñado para emisoras básicas de avión de 4 ï 6 cabnales. Si va a usar un modo superior como una JR PCM 9X o una Futaba FF9 Super, utilice el modo avión en vez del modo helicóptero.
Siempre utilice el foam proporcionado para instalar el gyro.
Nunca utilice el gyro en ningún motor de helicóptero
Monte el gyro de manera que no toque con ningún objeto.
Ponga en marcha el gyro en modo bloqueo de cola y nunca mueva el helicóptero hasta que la luz roja se detenga.
No use el trim o sub trim del timón.
Evite cambios bruscos de temperatura.
Desabilite la función de compensación de cola (mezcla revolución) cuando esté usando el modo bloqueo de cola.

PARTES OPCIONALES



Manufactured by
THUNDER TIGER CORP.
http://www.thundertiger.com